

Gültigkeitsbereich der Landau-Theorie

— Gültigkeit Minimum

Annahme beim Ginzburg-Landau-Funktion

$m(\underline{r})$ ändert sich langsam mit \underline{r} !

Ordnungsparameter

Wert: Magnetisierbarkeit

Schliefel punktuell die Beschreibung solcher Änderungen
besw. großer räumliche Fluktuationen des Ordnungsparameters

aus

präziser: Die Fluktuationen sollten klein sein gegenüber dem
Mittelwert des Ordnungsparameters.

also:

$$M = \int d\underline{r} \overset{\text{Magnetisierbarkeit}}{m(\underline{r})} \quad \text{raumgemittelte Magnetisierung}$$

$$\langle (M - \langle M \rangle)^2 \rangle \leq \langle M^2 \rangle$$

mit $\langle M^2 \rangle = \langle \int d\underline{r} m(\underline{r}) \int d\underline{r}' m(\underline{r}') \rangle$

Betrachte translationsinvariantes System
d.h. absolute Position \underline{r}' ist egal $\rightarrow \underline{r}' = 0$

$$\langle M^2 \rangle = \int d\underline{r} \langle m(\underline{r}) m(0) \rangle \cdot V$$

$$\langle M \rangle^2 = \underbrace{\langle \int d\underline{r} m(\underline{r}) \rangle}_{\text{const}} \underbrace{\langle \int d\underline{r}' m(\underline{r}') \rangle}_{\text{const}}$$

Damit kann die vorherige Ungleichung
wie folgt formuliert werden:

$$\int d\underline{r}^d \langle m(\underline{r}) m(0) \rangle - \langle m(\underline{r}) \rangle \langle m(0) \rangle \leq \int d\underline{r}^d \langle m(\underline{r}) \rangle \langle m(0) \rangle$$

↑
Volumenintegral
in d Raumdimensionen

$$\langle (M - \langle M \rangle)^2 \rangle = \langle M^2 \rangle - \langle M \rangle^2$$

Benutze unser früheres Resultat

$$\langle m(r) m(0) \rangle = \langle m(r) \times m(0) \rangle \sim \frac{e^{-N/\xi}}{r^{d-2}}$$

mit ξ Korrelationslänge!

gilt asymptotisch
für große r

⇒ Exponentieller Abfall der Korrelationsfunktion

⇒ Raumintegration in \otimes kann auf Abstände $r \leq \xi$ beschränkt werden!
(Annäherung in Kugelkoordinaten)

Damit

$$\int_B \int_0^\xi dr \, r^{d-1} \frac{e^{-N/\xi}}{r^{d-2}} \leq \int_B \int m^2$$

Winkel faktor (dimensionabhängig)

mit $m = \langle m(r) \rangle = \text{const}$

benutze auf die rechte Seite:

$$m = \frac{A_m}{\text{Amplitude}} \frac{(T-T_c)^\beta}{T_c} \leftarrow \text{krit. Exponent}$$

$$\Rightarrow B \int_0^{\xi} dr r e^{-Nr/\xi} \leq B \int^d A_m \left| \frac{T-T_c}{T_c} \right|^{2\beta}$$

Idee dahinter:

Phasenübergang 2. Ordnung

↳ Maximalwert zeigt Potenzgesetz-Verhalten direkt an T_c !

Integral auf der linken Seite umformen.

$$x = \frac{Nr}{\xi} \rightarrow r = \xi x \rightarrow \frac{dr}{dx} = \xi \rightarrow dr = \xi dx$$

$$r dr = \xi^2 dx$$

$$\Rightarrow B \int_0^{\xi^2} dx x e^{-x} \leq B \int^d \left| \frac{T-T_c}{T_c} \right|^{2\beta} A_m$$

$$\Rightarrow A_m^{-1} \left(\int_0^1 dx x e^{-x} \right) \left\{ \left| \frac{T-T_c}{T_c} \right|^{-2\beta} \right\}^{2-d} \leq 1$$

Faktor von der
Größenordnung Eins

→ Setze den Faktor = 1

$$\Rightarrow \int^2 \left| \frac{T - T_c}{T_c} \right|^{-2\beta} \leq 1$$

benutze nun wieder $\int \sim \left| \frac{T - T_c}{T_c} \right|^{-2\beta}$

Verhalten für $T \rightarrow T_c$!

$$\Rightarrow \int \left| \frac{T - T_c}{T_c} \right|^{-2\nu + d\nu - 2\beta} \leq 1$$

(**)

betrachte Situation sehr dicht an T_c
d.h. $\left| \frac{T - T_c}{T_c} \right| \ll 1$

Für den \Rightarrow Exponenten in (**) muß gelten.

$$d\nu - 2\beta - 2\nu \geq 0$$

Benutze jetzt die Mean-field-Resultat

$$\beta = \frac{1}{2}$$

$$\nu = \frac{1}{Z}$$

$$\frac{d}{Z} - 1 - 1 \geq 0$$

$$\Leftrightarrow \boxed{d \geq 4 = d_c}$$

Grenzung unteren

"untere kritische Dimension" d_c
"Meanfield-Theorie"

• Man stellt: Meanfield-Theorie in 3 Raumdimensionen ist nicht exakt

• (Grenzung-) Landau Näherung ist

umso besser, je höher d

(Raumdimension)

• Konsistent mit unserem früherem Ergebnis, nachdem die Meanfield-Näherung für ein

ϕ -langreichweitiges Ising-Modell exakt ist

$$H = \frac{J}{2N} \sum_{i,j} s_i s_j$$

entspricht einem Ising-Modell

in unendlich vielen Raumdimensionen

Weitere Folgerung aus der
Ungleichung $\textcircled{*}$

→ Frage: Sei d gegeben (z.B. $d=3$).

Bis zu welcher Temperatur ist die
(Ginzburg-)Landau Theorie gültig?

Ausgangspunkt:

$$\left(A_m^{-1} \int_0^1 dx x e^{-x} \right) \int \left(\frac{T-T_c}{T_c} \right)^{-2/d} \leq 1$$

(Zwischenresultat aus der vorherigen Rechnung)

benutze (wie vorher)

$$\xi = A \left\{ \frac{T-T_c}{T_c} \right\}^{-\nu}$$

↑
Amplitude

einsetzen

$$\left| \frac{T-T_c}{T_c} \right|^{-2\nu + d\nu - \gamma/\beta}$$

$$\leq \left(\int dx x e^{-x} \right)^{-1} A_m A_f^{-1} C$$

C hängt über die Amplituden A_m, A_f vom System ab!

Setze auf der linken Seite die Meanfield-Exponenten ein:

$$\left| \frac{T-T_c}{T_c} \right|^{\frac{1}{2}(d-4)} \leq C$$

quadriere und invertiere die Ungleichung

$$\left| \frac{T-T_c}{T_c} \right|^{4-d} \geq C^{-2}$$

Besonders interessant: $d=3$ $\left| \frac{T-T_c}{T_c} \right| \geq C^{-2}$

man definiert:

$$\tau_{GL} = C^{-2}$$

„Ginzburg (-Landau) Temperatur!“

Aussage: Die Ginzburg-Landau-Theorie liefert
 „renormierte“ Beschreibung
 (d.h. $\beta \sim \frac{1}{T}$, $V \sim \frac{1}{T}$, Kondensat $\sim \frac{e^{-\beta\epsilon}}{d^{-2}}$
 etc.)

$$\text{Solange: } \left| \frac{T - T_c}{T_c} \right| \geq \tau_{GL} \quad \leftarrow \text{system abhängig}$$

In manchen Systemen ist τ_{GL}
 extrem klein, so dass mit
 Experiment fast unmöglich ist, so
 dicht an T_c heranzukommen, dass man Abweichungen
 vom Meanfield-Verhalten misst!

Beispiele: Reine System mit Coulomb-Wechselwirkung
 $u(r) \sim \frac{1}{r}$
 hier ist $\tau_{GL} \sim 10^{-4}$

(zum Vergleich: Kurzzeitverweilzeit $\tau_{GL} \sim 10^{-2}$)

V. Klassische Dünnschichttheorie (DFT)

- „state-of-the-art“ Theorie

Zur Beschreibung der Struktur in inhomogener Flüssigkeit

z.B. • Flüssig-Gas-Grenzfläche

• Struktur von Fluiden an Wänden und in Nanoporen

• Struktur in ungeordneten Makroblöcken

Konzeptionell

- enge Verwandtschaft zur ebendimensionalen DFT, außer dass es hier nicht um die Elektronendichte, sondern um die (klass.) Teilchendichte in einem Fluid geht

• Weitere Anwendungen der klass. DFT:

- Lokalisierung von Phasenübergängen

z.B. Phasenübergang

flüssig - fest!

- inzwischen auch Verallgemeinerung der
Klass. DFT auf dynamische Parameter!

II.1. Grundlagen

entscheidende Größe :

$$g(N) = \left\langle \underbrace{\sum_{i=1}^N d(\tau - \tau_i)}_{\hat{g}(\tau)} \right\rangle$$

microscopische „Differenz“